

## Rapport séance 5

- Montage voiture

Cette 5<sup>ème</sup> séance a été principalement consacrée au montage des composants sur la voiture. J'ai réalisé les branchements des moteurs, pont en H sur la carte Arduino.

Nous avons également mis en place la batterie (de 6V). Pour cela, nous avons ajouté un interrupteur que nous avons soudé à la borne +. Cela nous a permis de confirmer la cohérence de notre montage.

Enfin, j'ai mis en place les 3 détecteurs ultrasons afin de tester le déplacement intelligent de la voiture. Ce n'est pas leur place définitive. Nous les avons fixé avec de la colle acrylique, ce qui nous permettra de les déplacer si besoin.

J'ai commencé le code de détection d'obstacle, mais je n'ai pas eu le temps de le tester en séance.

L'objectif est maintenant de savoir si cette méthode de détection d'obstacles est viable. Sinon, on changera de méthode de déplacement (suivie de ligne par exemple).

